

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開平11-99921

(43) 公開日 平成11年(1999) 4月13日

(51) Int.Cl.⁹

B 6 0 T 8/24
8/58

識別記号

F I

B 6 0 T 8/24
8/58

Z

審査請求 未請求 請求項の数10 O L (全 21 頁)

(21) 出願番号 特願平9-267109

(22) 出願日 平成9年(1997) 9月30日

(71) 出願人 000003137

マツダ株式会社

広島県安芸郡府中町新地3番1号

(72) 発明者 立畑 哲也

広島県安芸郡府中町新地3番1号 マツダ株式会社内

(72) 発明者 岡崎 晴樹

広島県安芸郡府中町新地3番1号 マツダ株式会社内

(72) 発明者 津山 俊明

広島県安芸郡府中町新地3番1号 マツダ株式会社内

(74) 代理人 弁理士 育山 葆 (外1名)

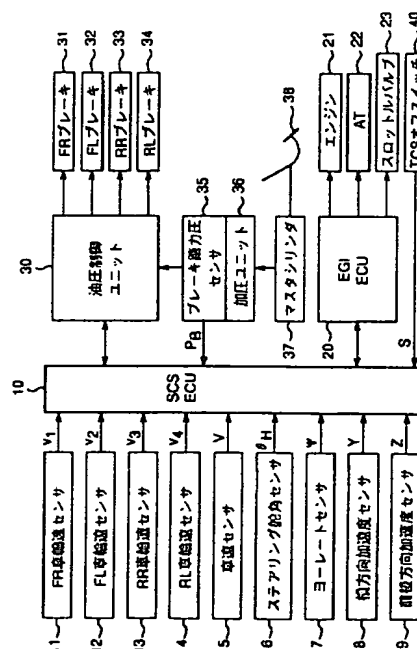
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 車両の姿勢制御装置

(57) 【要約】

【課題】 SCS制御(姿勢制御)に頼った運転がなされているときに、ドライバーがさらに走行安定性を低下させるような操作をしたときでも、車両の走行状態の不安定化を迅速に抑制することができる車両の姿勢制御装置を提供する。

【解決手段】 SCS・ECU10は、SCS制御(ヨーレート制御及び横滑り角制御)の実行継続時間が所定の継続時間しきい値を超えたときに、ヨーレート制御における目標値への追従ゲインと横滑り角制御における目標値への追従ゲインとを増加させ、SCS制御に頼った運転がなされているときに、ドライバーがさらに走行安定性を低下させるような操作をしたときでも、車両の走行状態の不安定化を迅速に抑制することができるようにしている。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 車両走行時に、各車輪に設けられた制動装置をそれぞれ独立に制御することにより、車両の所定の物理的状态を目標値に追従させて該車両を姿勢制御する車両の姿勢制御装置において、

上記姿勢制御の実行継続時間を計測する制御実行継続時間計測手段と、

上記制御実行継続時間計測手段によって計測された姿勢制御の実行継続時間が所定のしきい値を超えたときに、上記姿勢制御の追従ゲインを増加させる追従ゲイン補正手段とが設けられていることを特徴とする車両の姿勢制御装置。

【請求項2】 上記所定の物理的状态がヨーレートであって、上記追従ゲイン補正手段が、姿勢制御の実行継続時間が上記しきい値を超えたときにヨーレートのヨーレート目標値に対する追従ゲインを増加させるようになっていることを特徴とする請求項1に記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項3】 上記所定の物理的状态がヨーレート及び横滑り角であって、上記追従ゲイン補正手段が、姿勢制御の実行継続時間が上記しきい値を超えたときにヨーレートのヨーレート目標値に対する追従ゲインを増加させるとともに横滑り角の横滑り角目標値に対する追従ゲインを増加させるようになっていることを特徴とする請求項1に記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項4】 上記追従ゲイン補正手段が、姿勢制御の実行継続時間が上記しきい値を超えたときにおけるヨーレートのヨーレート目標値に対する追従ゲインの増加率を、横滑り角の横滑り角目標値に対する追従ゲインの増加率よりも大きく設定するようになっていることを特徴とする請求項3に記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項5】 路面摩擦係数が小さいときほど上記しきい値を小さく設定するようになっていることを特徴とする、請求項1～4のいずれか1つに記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項6】 車両の舵角小さいときほど上記しきい値を小さく設定するようになっていることを特徴とする請求項1～4のいずれか1つに記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項7】 車速が大きいときほど上記しきい値を小さく設定するようになっていることを特徴とする請求項1～4のいずれか1つに記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項8】 上記追従ゲイン補正手段が、上記追従ゲインの増加を、今回の姿勢制御が終了するまで継続するようになっていることを特徴とする請求項1～7のいずれか1つに記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項9】 上記追従ゲイン補正手段が、上記追従ゲインの増加を、車速が所定値以下となるまで継続するようになっていることを特徴とする請求項1～7のいずれ

か1つに記載された車両の姿勢制御装置。

【請求項10】 上記追従ゲイン補正手段が、上記追従ゲインの増加を、イグニッションスイッチがオフされるまで継続するようになっていることを特徴とする請求項1～7のいずれか1つに記載された車両の姿勢制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、車両の姿勢制御装置に関するものであり、より詳しくは例えば旋回走行時、緊急の障害物回避時あるいは路面状況急変時等において、車両のドリフトアウトやスピンを抑制するための車両の姿勢制御装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】一般に、車両の旋回走行時等において一部の車輪のグリップ力が限界に達すると、車両の走行安定性が悪くなる。例えば、旋回走行時に前輪のグリップ力が限界に達すると、車両は運転者の意図する旋回コースに沿って旋回することができず、旋回コースの外側にはみ出るといった現象いわゆるドリフトアウトを起こすことが多い。他方、後輪のグリップ力が限界に達すると、車両が旋回コースの内側に巻き込まれるように自転するといった現象いわゆるスピンを起こすことが多い。

【0003】そこで、近年、走行中の車両のヨーレートやステアリング舵角等の車両の状態量に基づいて、旋回走行時、緊急の障害物回避時あるいは路面状況急変時等における車両のドリフトアウトやスピンを抑制する姿勢制御装置を備えた車両が数多く提案されている。例えば、特開平6-69230号公報には、目標ヨーレートに依じた姿勢制御時に、目標ヨーレートを横滑り角に応じて規制するようにしたものが開示されている。また、本願出願人にかかる特願平9-186977号の明細書中には、車両の状態量に応じてヨーレート制御又は横滑り角制御を行うようにした上で、ヨーレート制御から横滑り角制御に移行する際の制御ショックを緩和するようにした車両の姿勢制御装置が開示されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】ところで、このような姿勢制御装置を備えた従来の車両においては、本来的にはドリフトアウトあるいはスピンの起こりやすい状況が生じていても、姿勢制御装置がドリフトアウトあるいはスピンの発生を抑制するので、ドライバーは車両がドリフトアウトあるいはスピンが起こりやすい状況下にあることを認識しないことが多い。つまり、この場合、ドライバーは姿勢制御装置に頼った運転をしているといえる。このため、ドライバーはこのような状況を把握せずに、ハンドルを切り増すなどといったさらに車両の走行安定性を低下させるような操作をすることがあるが、この場合車両はもともと走行安定性が低い状況下にあるので、ドリフトアウトあるいはスピンが非常に起こりやす

くなるといった問題がある。

【0005】本発明は、上記従来の問題を解決するためになされたものであって、車両走行時において姿勢制御が継続的に実行されているとき、あるいはドライバーが姿勢制御に頼った運転をしているときに、ドライバーがさらに走行安定性を低下させるような操作をしたときでも、車両の走行状態の不安定化を迅速に抑制することができる車両の姿勢制御装置を提供することを解決すべき課題とする。

【0006】

【課題を解決するための手段】上記の課題を解決すべくなされた本発明は、車両走行時に、各車輪に設けられた制動装置をそれぞれ独立に制御することにより、車両の所定の物理的状态（位置、姿勢、運動状態等）を目標値に追従させて該車両を姿勢制御する車両の姿勢制御装置において、（a）姿勢制御の実行継続時間を計測する制御実行継続時間計測手段と、（b）制御実行継続時間計測手段によって計測された姿勢制御の実行継続時間が所定のしきい値を超えたときに、姿勢制御の追従ゲインを増加させる追従ゲイン補正手段とが設けられていることを特徴とするものである。

【0007】この姿勢制御装置においては、姿勢制御の実行が比較的長時間継続しているとき、すなわちドライバーが姿勢制御に頼った運転をしているときには姿勢制御の追従ゲインが大きくなるので、ドライバーがハンドルを切り増すなどしてさらに車両の安定性を低下させる操作をした場合、該操作による走行状態の不安定化を迅速に是正することができ、車両の走行安定性が高められる。また、車両走行時において姿勢制御が実行されていないときには、姿勢制御の追従ゲインが比較的小さいので、この後姿勢制御が開始されたときには、急激ないしは過大な姿勢制御の実行が防止され、違和感が生じない。

【0008】上記姿勢制御装置において、車両の所定の物理的状态としては、例えばヨーレートがあげられ、この場合、追従ゲイン補正手段は、姿勢制御の実行継続時間がしきい値を超えたときにヨーレートのヨーレート目標値に対する追従ゲインを増加させることになる。この場合、実際のヨーレートがヨーレート目標値に迅速に追従するので、ドライバーの意図に沿ったないしは近い安定性の高い走行を行うことができる。

【0009】また、上記姿勢制御装置において、車両の所定の物理的状态としては、ヨーレートのほか横滑り角があげられ、ヨーレートと横滑り角とを上記物理的状态とする場合は、追従ゲイン補正手段が、姿勢制御の実行継続時間がしきい値を超えたときにヨーレートのヨーレート目標値に対する追従ゲインを増加させるとともに横滑り角の横滑り角目標値に対する追従ゲインを増加させることになる。この場合、実際の横滑り角が横滑り角目標値に迅速に追従するので、ドリフトアウトあるいはス

ピンの発生を迅速かつ有効に抑制することができる。なお、この場合、ヨーレートのヨーレート目標値に対する追従ゲインの増加率を、横滑り角の横滑り角目標値に対する追従ゲインの増加率よりも大きく設定するのが好ましい。このようにすれば、よりドライバーの意図に近い姿勢制御を行うことができる。

【0010】上記姿勢制御装置においては、路面摩擦係数が小さいときほど上記しきい値を小さく設定するようになっているのが好ましい。路面摩擦係数が小さいときほどドリフトアウトあるいはスピンが生じやすいからである。また、車両の舵角が小さいときほど上記しきい値を小さく設定するようになっているのが好ましい。舵角が小さいのにもかかわらず姿勢制御が比較的長時間継続しているときは、車両がドリフトアウトあるいはスピンがとくに発生しやすい状況下にあるからである。さらに、車速が大きいときほど上記しきい値を小さく設定するようになっているのが好ましい。車速が大きいときほどドリフトアウトあるいはスピンが発生しやすいからである。

【0011】上記制御装置においては、追従ゲイン補正手段が、追従ゲインの増加を、今回の姿勢制御が終了するまで継続するようになっているのが好ましい。このようにすれば、姿勢制御が開始されるたびに、ドライバーが姿勢制御に頼った運転をしているか否かが判定されるので、ドライバーの運転状況ないしは技量に応じた臨機応変の姿勢制御を行うことができる。なお、追従ゲイン補正手段が、上記追従ゲインの増加を、車速が所定値以下（停止を含む）となるまで継続するようになっていてもよい。また、追従ゲイン補正手段が、追従ゲインの増加を、イグニッションスイッチがオフされるまで継続するようになっていてもよい。車両が停止するまで、あるいはイグニッションスイッチがオフされるまでは、ドライバーの変更はないものと考えられるので、これらの場合、一度追従ゲインが増加させられたときには、同一のドライバーに対してはこの追従ゲインの増加が比較的長く維持されることになる。

【0012】

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態を添付の図面を参照しつつ具体的に説明する。

【姿勢制御装置の制御ブロック構成】まず、この実施の形態にかかる車両の姿勢制御装置の制御ブロック構成を説明する。図1は、本発明の実施の形態にかかる車両の姿勢制御装置の制御ブロックの全体構成を示す図である。

【0013】図1に示すように、この姿勢制御装置は、例えば、車両のコーナリング時や緊急の障害物回避時や路面状況急変時等において、走行中の車両の横滑りやスピンを抑制するために前後左右の各車輪への制動力を制御するものである。各車輪には、それぞれ、油圧ディスクブレーキ等からなるFR（右前輪）ブレーキ31と、FL（左前輪）ブレーキ32と、RR（右後輪）ブレーキ33

と、RL(左後輪)ブレーキ34とが設けられている。これらのFR、FL、RR、RLブレーキ31~34は、それぞれ油圧制御ユニット30に接続されている。油圧制御ユニット30は、FR、FL、RR、RLブレーキ31~34の各ホイールシリンダ(図示せず)に接続され、各ブレーキ31~34のホイールシリンダに油圧を導入することにより各車輪に制動力を付加する。油圧制御ユニット30は、加圧ユニット36及びマスタシリンダ37に接続されている。マスタシリンダ37は、ブレーキペダル38の踏力圧に応じて1次油圧を発生させる。この1次油圧は、加圧ユニット36に導入され、加圧ユニット36で2次油圧に加圧されて油圧制御ユニット30に導入される。油圧制御ユニット30は、SCS・ECU10に電氣的に接続され、SCS・ECU10からの制動制御信号に応じて、FR、FL、RR、RLブレーキ31~34への油圧を配分制御して各車輪への制動力を制御する。

【0014】SCS(STABILITY CONTROLLED SYSTEM)・ECU(ELECTRONIC CONTROLLED UNIT)10は、この実施の形態の姿勢制御装置として前後・左右の各車輪への制動制御を司るとともに、従来より周知のABS(アンチロック・ブレーキ・システム)制御やTCS(トラクション・コントロール・システム)制御をも司る演算処理装置である。SCS・ECU10には、FR車輪速センサ11と、FL車輪速センサ12と、RR車輪速センサ13と、RL車輪速センサ14と、車速センサ15と、ステアリング舵角センサ16と、ヨーレートセンサ17と、横方向加速度センサ18と、前後方向加速度センサ19と、ブレーキ踏力圧センサ35と、EGIECU20と、TCSオフスイッチ40とが接続されている。

【0015】ABS制御及びTCS制御の概要を説明する。ABS制御とは、車両走行中に急ブレーキ操作がなされて、車輪が路面に対してロックしそうな場合に車輪への制動力を自動的に制御して車輪のロックを抑制しながら車両を停止させる制御システムである。TCS制御とは、車両走行中に車輪が路面に対してスリップする現象を各車輪への駆動力あるいは制動力を制御することにより抑制しながら車両を走行させる制御システムである。

【0016】FR車輪速センサ11は、右前輪の車輪速度の検出信号 v_1 をSCS・ECU10に出力する。FL車輪速センサ12は、左前輪の車輪速度の検出信号 v_2 をSCS・ECU10に出力する。RR車輪速センサ13は、右後輪の車輪速度の検出信号 v_3 をSCS・ECU10に出力する。RL車輪速センサ14は、左後輪の車輪速度の検出信号 v_4 をSCS・ECU10に出力する。車速センサ15は、車両の走行速度の検出信号 V をSCS・ECU10に出力する。ステアリング舵角センサ16は、ステアリング回転角の検出信号 θ_R をSCS・ECU10に出力する。ヨーレートセンサ17は、車体に実

際に発生するヨーレートの検出信号 ψ をSCS・ECU10に出力する。横方向加速度センサ18は、車体に実際に発生する横方向加速度の検出信号 Y をSCS・ECU10に出力する。前後方向加速度センサ19は、車体に実際に発生する前後方向加速度の検出信号 Z をSCS・ECU10に出力する。ブレーキ踏力圧センサ35は、加圧ユニット36に設けられ、ブレーキペダル38の踏力圧の検出信号 P_B をSCS・ECU10に出力する。TCSオフスイッチ40は、後述するが車輪のスピン制御(トラクション制御)を強制的に停止するスイッチであり、このスイッチ操作信号 S をSCS・ECU10に出力する。

【0017】EGI(ELECTRONIC GASOLINE INJECTION)・ECU20は、エンジン21と、AT22(AUTOMATIC TRANSMISSION)と、スロットルバルブ23とに接続され、エンジン21の出力制御と、AT22の変速制御と、スロットルバルブ23の開閉制御とを司っている。SCS・ECU10及びEGI・ECU20は、CPU、ROM、RAMを含み、入力された上記各検出信号に基づいて予め記憶された姿勢制御プログラムやエンジン制御プログラムを実行する。

【0018】[姿勢制御の概略説明]この実施の形態の姿勢制御は、各車輪を制動制御することにより車体に旋回モーメントと減速力を加えて前輪あるいは後輪の横滑りを抑制するものである。例えば、車両の旋回走行中に、後輪が横滑りしそうな時(スピン)には主に前外輪にブレーキを付加し外向きモーメントを加えて旋回内側への巻き込み挙動を抑制する。また、前輪が横滑りして旋回外側に横滑りしそうな時(ドリフトアウト)には各車輪に適量のブレーキを付加し内向きモーメントを加えるとともに、エンジン出力を抑制し減速力を付加することにより旋回半径の増大を抑制する。

【0019】姿勢制御の詳細については後述するが、概説すると、SCS・ECU10は、上述した車速センサ15、ヨーレートセンサ17及び横方向加速度センサ18の検出信号 V 、 ψ 及び Y から車両に発生している実際の横滑り角(以下、実横滑り角という) β_{act} 及び実際のヨーレート(以下、実ヨーレートという) $\dot{\psi}_{act}$ を演算するとともに、実横滑り角 β_{act} からSCS制御に実際に利用される推定横滑り角 β_{cont} の演算において参照される参照値 β_{ref} を演算する。また、SCS・ECU10は、ステアリング舵角センサ16等の検出信号から車両の目標とすべき姿勢として目標横滑り角 β_{TR} 及び目標ヨーレート $\dot{\psi}_{TR}$ を演算し、推定横滑り角 β_{cont} と目標横滑り角 β_{TR} の差あるいは実ヨーレート $\dot{\psi}_{act}$ と目標ヨーレート $\dot{\psi}_{TR}$ の差が所定しきい値 β_0 、 $\dot{\psi}_0$ を越えたときに姿勢制御を開始し、推定実横滑り角 β_{cont} あるいは実ヨーレート $\dot{\psi}_{act}$ が目標横滑り角 β_{TR} あるいは目標ヨーレート $\dot{\psi}_{TR}$ に収束するよう制御する。

【0020】[姿勢制御の詳細説明]次に、この実施の形

態の姿勢制御(以下、SCS制御という)について詳細に説明する。図2は、この実施の形態の姿勢制御を実行するための全体的動作を示すフローチャートである。図2に示すように、まず、運転者によりイグニッションスイッチがオンされてエンジンが始動されると、ステップS2でSCS・ECU10とEGI・ECU20とが初期設定され、前回の処理で記憶しているセンサ検出信号や演算値等をクリアする。ステップS4では、SCS・ECU10は上述のFR車輪速センサ11の検出信号 v_1 と、FL車輪速センサ12の検出信号 v_2 と、RR車輪速センサ13の検出信号 v_3 と、RL車輪速センサ14の検出信号 v_4 と、車速センサ15の検出信号 V と、ステアリング舵角センサ16の検出信号 θ_H と、ヨーレートセンサ17の検出信号 ψ と、横方向加速度センサ18の検出信号 Y と、前後方向加速度センサ19の検出信号 Z と、ブレーキ踏力圧センサ35の検出信号 P_B と、TCSオフスイッチ40のスイッチ操作信号 S とを入力する。ステップS6では、SCS・ECU10は上述の各検出信号に基づいて車両状態量を演算する。ステップS7では、車両状態量に基づいて車輪速補正処理を実行する。ステップS8ではSCS・ECU10は、ステップS6で演算された車両状態量から、SCS制御に必要なSCS制御目標値や制御出力値を演算する。同様に、ステップS10では、ABS制御に必要なABS制御目標値や制御出力値等を演算し、ステップS12では、TCS制御に必要なTCS制御目標値や制御出力値等を演算する。

【0021】ステップS14では、ステップS8～ステップS12で演算された各制御出力値の制御出力調停処理を実行する。この制御出力調停処理では、SCS制御出力値と、ABS制御出力値と、TCS制御出力値とをそれぞれ比較し、最も大きな値に対応した制御に移行させる。また、後述するが、SCS制御出力値とABS制御出力値との調停処理は、運転者のブレーキ踏力 P_B

$$\Delta\beta_{act} = -\psi_{act} + Y_{act} / V \dots\dots\dots \text{式1}$$

【0024】次に、ステップS34では、SCS・ECU10はSCS制御に実際に利用される推定横滑り角 β_{cont} の演算において参照される参照値 β_{ref} を演算する。この参照値 β_{ref} は、車両諸元と、車両状態量(車速 V 、ヨーレート ψ_{act} 、実横方向加速度 Y_{act} 、実横滑り角 β_{act} の変化速度 $\Delta\beta_{act}$ 、ヨーレート ψ_{act} の変化量(微分値) $\Delta\psi_{act}$)、ブレーキにより生じるヨーモーメントの推定値 $D1$ 、ブレーキにより生じる横方向の力の低下量の推定値 $D2$ に基づいて2自由度モデルを流用して

$$\Delta\beta_{cont} = \Delta\beta_{act} + e + C_f \cdot (\beta_{ref} - \beta_{cont}) \dots\dots\dots \text{式2}$$

【数3】

$$\Delta e = C_f \cdot (\Delta\beta_{ref} - \Delta\beta_{act} - e) \dots\dots\dots \text{式3}$$

但し

e :ヨーレートセンサと横方向加速度センサのオフセット修正値

の大きさに応じて実行される。すなわち、ステップS14において、ABS制御出力値が最も大きな値の場合にはステップS16でABS制御出力値に基づいてABS制御が実行され、SCS制御出力値が最も大きな値の場合にはステップS18でSCS制御出力値に基づいてSCS制御が実行され、TCS制御出力値が最も大きな値の場合にはステップS20でTCS制御出力値に基づいてTCS制御が実行される。この後、ステップS22では、SCS・ECU10は油圧制御ユニット30等が正常に動作しているか否かのフェイルセーフ判定を行い、もし異常があると判定した場合には、その異常箇所に対応する制御を中止して、ステップS2にリターンして上述の処理を繰り返し実行する。

【0022】(SCS演算処理の説明)次に、図2のステップS8に示すSCS演算処理の詳細について説明する。なお、ステップS10及びS12のABS制御演算処理及びTCS制御演算処理については周知の技術であるのでその詳しい説明は省略する。図3は、図2のSCS演算処理を実行するためのフローチャートである。

【0023】図3に示すように、処理が開始されると、ステップS30でSCS・ECU10は、FR車輪速 v_1 と、FL車輪速 v_2 と、RR車輪速 v_3 と、RL車輪速 v_4 と、車速 V と、ステアリング舵角 θ_H と、実ヨーレート ψ_{act} と、実横方向加速度 Y_{act} とを入力する。ステップS32では、SCS・ECU10は車両に発生する垂直荷重を演算する。この垂直荷重は車速 V 、横方向加速度 Y から周知の数学的手法により推定演算される。ステップS33ではSCS・ECU10は車両に実際に発生する実横滑り角 β_{act} を演算する。実横滑り角 β_{act} は、実横滑り角 β_{act} の変化速度 $\Delta\beta_{act}$ を積分することにより演算される。また、 $\Delta\beta_{act}$ は、次の式1により算出される。

【数1】

演算される。この参照値 β_{ref} は、要するに、検出された車両状態量及びブレーキ操作力に基づいて推定される横滑り角を演算している。

【0025】この後、ステップS35では、SCS・ECU10はSCS制御に実際に利用される推定横滑り角 β_{cont} を演算する。この推定横滑り角 β_{cont} は、次の式2及び式3から導かれる微分方程式を解くことにより算出される。

【数2】

C_f :カットオフ周波数

【0026】また、後で詳述するとおり、カットオフ周波数 C_f は、推定横滑り角 β_{cont} を参照値 β_{ref} の信頼性

に応じてこの参照値 β_{ref} に収束するように補正して、推定横滑り角 β_{cont} に発生する積分誤差をリセットする際の補正速度の変更ファクタとなり、参照値 β_{ref} の信頼性が低いほど小さくなるように補正される係数である。また、参照値 β_{ref} の信頼性が低くなるのは前輪のコーナリングパワー C_{pf} あるいは後輪のコーナリングパワー C_{pr} に変化が生じたときである。

【0027】ステップS36では、SCS・ECU10は各車輪の車輪スリップ率及び車輪スリップ角を演算する。車輪スリップ率及び車輪スリップ角は、各車輪の車輪速 $v_1 \sim v_4$ と、車速 V と、推定横滑り角 β_{cont} と、前輪ステアリング舵角 θ_H とから周知の数学的手法により推定演算される。ステップS38では、SCS・ECU10は各車輪への負荷率を演算する。車輪負荷率は、ステップS36で演算された車輪スリップ率及び車輪スリップ角とステップS32で演算された垂直荷重から周知の

$$\beta_x = 1 / (1 + A \cdot V^2) \cdot \{ 1 - (M \cdot L_f \cdot V^2) / (2 L \cdot L_r \cdot C_{pr}) \} \cdot L_r \cdot \theta_H / L \quad \text{式4}$$

【数5】

$$A = M \cdot (C_{pr} \cdot L_r - C_{pf} \cdot L_f) / 2 L^2 \cdot C_{pr} \cdot C_{pf} \quad \text{式5}$$

【数6】

$$\Delta \beta_{TR} = C \cdot (\beta_x - \beta_{TR}) \quad \text{式6}$$

但し

V:車速

θ_H :前輪ステアリング舵角

M:車体質量

I:慣性モーメント

L:ホイールベース

L_f :前輪から車体重心までの距離

L_r :後輪から車体重心までの距離

C_{pf} :前輪のコーナリングパワー

C_{pr} :後輪のコーナリングパワー

C:位相遅れに相当する値

【0029】次に、図4に示すステップS44で、SCS・ECU10は、目標横滑り角 β_{TR} から推定横滑り角 β_{cont} を減算した値の絶対値がSCS制御開始しきい値 β_0 以上か否かを判定する($|\beta_{TR} - \beta_{cont}| \geq \beta_0$?)。ステップS44で目標横滑り角 β_{TR} から推定横滑り角 β_{cont} を減算した値の絶対値がSCS制御開始しきい値 β_0 以上の場合(ステップS44でYES)、ステップS46に進んでSCS制御目標値を目標横滑り角 β_{TR} に設定する。一方、ステップS44で目標横滑り角 β_{TR} から推定横滑り角 β_{cont} を減算した値の絶対値がSCS制御開始しきい値 β_0 を超えない場合(ステップS44でNO)、ステップS52に進んでSCS・ECU10は、目標ヨーレート ψ_{TR} から実ヨーレート ψ_{act} を減算した値の絶対値がSCS制御開始しきい値 ψ_0 以上か否かを判定する($|\psi_{TR} - \psi_{act}| \geq \psi_0$?)。ステップS52で目標ヨーレート ψ_{TR} から実ヨーレート ψ_{act} を減算した値の絶対値がSCS制御開始しきい値 ψ_0 以上の場合(ス

数学的手法により推定演算される。ステップS40では、SCS・ECU10は走行中の路面の摩擦係数 μ を演算する。路面の摩擦係数 μ は、実横方向加速度 Y_{act} とステップS38で演算された車輪負荷率から周知の数学的手法により推定演算される。次に、ステップS42では、SCS・ECU10は実ヨーレート ψ_{act} 及び推定横滑り角 β_{cont} を収束させるべく目標値となる目標ヨーレート ψ_{TR} 、目標横滑り角 β_{TR} を演算する。目標ヨーレート ψ_{TR} は、車速 V と、ステップS40で演算された路面の摩擦係数 μ と、前輪ステアリング舵角 θ_H とから周知の数学的手法により推定演算される。

【0028】また、目標横滑り角 β_{TR} は、次の式4及び式5から導かれる式6の微分方程式を解くことにより算出される。

【数4】

ステップS52でYES)、ステップS54に進んでSCS制御目標値を目標ヨーレート ψ_{TR} に設定する。一方、ステップS52で目標ヨーレート ψ_{TR} から実ヨーレート ψ_{act} を減算した値の絶対値がSCS制御開始しきい値 ψ_0 を超えない場合(ステップS52でNO)、ステップS30にリターンして上述の処理を繰り返し実行する。

【0030】次に、ステップS50では、SCS・ECU10はSCS制御に実際に利用されるSCS制御量 β_{ant} を演算する。また、ステップS56では、SCS・ECU10はSCS制御に実際に利用されるSCS制御量 ψ_{ant} を演算する。

【0031】[SCS制御とABS制御との調停処理]次に、図5～図7を参照しつつSCS制御と、SCS制御とABS制御との調停処理とについて説明する。図5～図7は、SCS制御とABS制御との調停処理を実行するためのフローチャートである。以下に示す調停処理は、SCS制御開始条件が成立してもABS制御中であればABS制御を優先させ、あるいはABS制御出力値に基づいてSCS制御出力値を補正する。また、SCS制御開始条件とABS制御開始条件とが両方とも成立したときには、運転者のブレーキ踏力 P_B の大きさに応じていずれかの制御が実行される。

【0032】以下、具体的な処理を説明する。図5に示すように、ステップS58では、SCS・ECU10はSCS制御に用いる油圧制御ユニット30等に故障が発生しているか否かを判定する。ステップS58で故障している場合(ステップS58でYES)、ステップS74に進んでSCS制御を中止して図2中に示すステップS2

にリターンして上述の処理を繰り返し実行する。一方、ステップS58で故障していない場合(ステップS58でNO)、ステップS60に進む。ステップS60では、SCS・ECU10はSCS制御フラグ F_1 が「1」にセットされているか否かを判定する。SCS制御フラグ F_1 は、「1」がセットされているときにはSCS制御実行中であることを表わす。ステップS60でSCS制御フラグ F_1 が「1」にセットされている場合(ステップS60でYES)、ステップS76に進んでABS制御フラグ F_2 が「1」にセットされているか否かを判定する。ABS制御フラグ F_2 は、「1」がセットされているときにABS制御実行中であることを表わす。

【0033】一方、ステップS60でSCS制御フラグ F_1 が「1」にセットされていない場合(ステップS60でNO)、ステップS62に進んでABS制御実行中か否かを判定する。ステップS62でABS制御実行中の場合(ステップS62でYES)、後述するステップS80に進む。一方、ステップS62でABS制御実行中でない場合(ステップS62でNO)、ステップS64に進む。ステップS64では、SCS・ECU10はTCS制御実行中か否かを判定する。ステップS64でTCS制御実行中の場合(ステップS64でYES)、ステップS78に進みTCS制御における制動制御を中止して(すなわち、エンジンによるトルクダウン制御のみ実行可能とする)ステップS66に進む。一方、ステップS64でTCS制御実行中でない場合(ステップS62でNO)、ステップS66に進む。

【0034】ステップS66では、SCS・ECU10はSCS制御の対象となる車輪を選択演算し、その選択車輪に配分すべき目標スリップ率を演算し、その目標スリップ率に応じたSCS制御量 β_{act} 又は ψ_{act} を演算する。この後、ステップS68では必要なトルクダウン量に応じたエンジン制御量を演算する。そして、ステップS70でSCS制御を実行して、ステップS72でSCS制御フラグ F_1 を「1」にセットした後、上述したステップS2にリターンして上述の処理を繰り返し実行する。

【0035】ステップS76でABS制御フラグ F_2 が「1」にセットされている場合(ステップS76でYES)、図6中に示すステップS80に進む。ステップS80では、SCS・ECU10はABS制御量をSCS制御量 β_{act} 又は ψ_{act} に基づいて補正する。その後、ステップS82では、SCS・ECU10はABS制御が終了したか否かを判定する。ステップS82でABS制御が終了していない(ステップS82でNO)、ステップS84でSCS制御フラグ F_1 を「1」にセットするとともに、ステップS86でABS制御フラグ F_2 を「1」にセットして上述のステップS30にリターンする。一方、ステップS82でABS制御が終了したと判

定されたならば(ステップS82でYES)、ステップS88でSCS制御フラグ F_1 を「0」にリセットするとともに、ステップS90でABS制御フラグ F_2 を「0」にリセットして上述のステップS30にリターンする。

【0036】さらに、ステップS76でABS制御フラグ F_2 が「1」にセットされていない場合(ステップS76でNO)、図7に示すステップS92に進む。ステップS92では、SCS・ECU10はブレーキ踏力 P_B が所定のしきい値 P_0 以上あるか否かを判定する($P_B \geq P_0$?)。ステップS92で、ブレーキ踏力 P_B が所定のしきい値 P_0 以上あると判定されたならば(ステップS92でYES)、ステップS94に進んでSCS制御を中止して、ステップS96でABS制御に切り換える。そして、ステップS98でABS制御フラグ F_2 を「1」にセットして上述のステップS30にリターンする。一方、ステップS92でブレーキ踏力 P_B が所定のしきい値 P_0 を超えていないと判定されたならば(ステップS92でNO)、ステップS100に進む。ステップS100では、SCS・ECU10はSCS制御が終了したか否かを判定する。ステップS100で、SCS制御が終了していないと判定された場合は(ステップS100でNO)、上述したステップS68にリターンしてその後の処理を実行する。一方、ステップS100でSCS制御が終了したと判定されたならば(ステップS100でYES)、ステップS102でSCS制御フラグ F_1 を「0」にリセットするとともに、ステップS104でABS制御フラグ F_2 を「0」にリセットして上述のステップS30にリターンする。

【0037】〔車輪速補正処理の説明〕次に、図2のステップS7に示す車輪速補正処理の詳細について説明する。図8は、図2の車輪速補正処理を実行するためのフローチャートである。図9は、車輪速補正手順を示す模式図である。例えば、バンク対応時に用いる補助車輪(以下、これを「テンバ車輪」という)はノーマル車輪よりその径が約5~15%小さく、他のノーマルタイヤに比べて車輪速が高くなる。車輪速補正処理は、このようなテンバ車輪やノーマル車輪の径のばらつきによる弊害を取り除くために実行される。その弊害とは以下に示すとおりである。

【0038】①ABS制御では、1輪だけ車輪速が高いと基準となる車速が持ち上がってテンバ車輪以外のノーマル車輪がロック傾向にあると誤判定してしまう。

②TCS制御では、駆動輪にテンバ車輪が装着されていると、他方の駆動輪であるノーマル車輪がスピンしていると誤判定してしまう。

③ノーマル車輪ではその径に最大5%の誤差があり、この誤差に基づく車輪速のばらつきがSCS制御に影響する。

【0039】図8に示すように、処理が開始されると、

ステップS110で、SCS・ECU10はFR車輪速 v_1 と、FL車輪速 v_2 と、RR車輪速 v_3 と、RL車輪速 v_4 とを入力する。ステップS112では、SCS・ECU10は車両が定常走行中か否かを判定する。ここで、定常走行中とは、車輪速度の信頼性が低下するような極端な加減速時やコーナ走行時ではない状態を表している。ステップS112で定常走行中でないと判定された場合(ステップS112でNO)、ステップS110にリターンする。また、ステップS112で定常走行中であると判定された場合(ステップS112でYES)、ステップS114に進んでSCS・ECU10はFR車輪速 v_1 、FL車輪速 v_2 、RR車輪速 v_3 及びRL車輪速 v_4 のいずれかが所定のしきい値 v_a 以上であるか否かを判定する。ステップS114でいずれか1輪の車輪速が所定のしきい値 v_a 以上であると判定された場合は(ステップS114でYES)、ステップS116に進む。一方、ステップS114でいずれも所定のしきい値を超えていないと判定された場合(ステップS114でNO)、ステップS122に進んでノーマル車輪に対する車輪速補正を実行する。

【0040】ステップS116では、SCS・ECU10は1輪の車輪速のみが所定のしきい値以上である状態が所定時間継続したか否かを判定する。ステップS116で1輪の車輪速のみが所定のしきい値以上である状態が所定時間継続していると判定された場合は(ステップS116でYES)、ステップS118に進む。一方、ステップS116で、1輪の車輪速のみが所定のしきい値以上である状態が所定時間継続しなかったと判定された場合は(ステップS116でNO)、ステップS122に進んでノーマル車輪に対する車輪速補正を実行する。ステップS118では、SCS・ECU10は1輪の車輪速のみが所定のしきい値以上である状態が所定時間継続したのでその1輪はテンバ車輪であると判定する。そして、ステップS120で、SCS・ECU10はテンバ車輪に対する車輪速補正を実行する。

【0041】ノーマル車輪あるいはテンバ車輪に対する車輪速補正は、図9に示す①～③の手順で実行される。すなわち、

①FR車輪速を基準としてRR車輪速を補正し、次に、
②FR車輪速を基準としてFL車輪速を補正し、最後に
③FL車輪速を基準としてRL車輪速を補正する。但し、FR車輪がテンバ車輪である場合は、基準となる車輪は他の車輪に設定する。以下の説明において、図4のステップS44からS46へ進み、それ以降の処理を横滑り角制御、ステップS52からS54へ進み、それ以降の処理をヨーレート制御と称する。

【0042】[横滑り角制御開始しきい値 β_0 の補正処理]以下、図4のステップS44で参照する横滑り角制御開始しきい値 β_0 の補正処理について説明する。図10は、横滑り角制御開始しきい値 β_0 の補正処理を実行

するためのフローチャートである。図11は、横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H に応じて補正するためのマップを示す図である。図12～図14は、横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H の変化速度に応じて補正するためのマップを示す図である。

【0043】図4のステップS52、S54及びS56に示すヨーレート制御中において、車両の横滑り角 β が徐々に増加していくと、ステップS44に示す条件が成立した時点で横滑り角制御に移行する。この横滑り角制御への移行時点で、ヨーレート制御の結果、車両が横滑り角の大きく発生した姿勢であると、次に実行される横滑り角制御では、車両の姿勢(推定横滑り角 β_{cont})が目標横滑り角 β_{TR} に対して大きくかけ離れているため、車両の姿勢は横滑り角制御により急激に修正されることになる。つまり、ドライバーのステアリング操作に反して車両の姿勢を急激に戻そうとするため、本当に姿勢制御が必要なときには非常に有効であるが、それ以外の急激な姿勢の戻し制御が不要な時にはドライバーの操作に悪影響を及ぼすおそれがある。

【0044】上記課題を踏まえて、この横滑り角制御開始しきい値 β_0 の補正処理は、ヨーレート制御から横滑り角制御へスムーズに切り換えるために、ドライバーのステアリング操作に応じて早めに横滑り角制御に移行させるようにしている。図10に示すように、処理が開始されると、ステップS132では、ドライバーのステアリング操作の状態を判定する。このステアリング操作の判定は、ステアリング舵角 θ_H が増加している状態又はステアリング舵角 θ_H の変化速度が増加している状態で切増しと判定し、反対に切増しの状態からステアリング舵角 θ_H が減少している状態又はステアリング舵角 θ_H の変化速度の方向が逆転した状態で切戻しと判定する。

【0045】ステップS132でステアリングの切増し操作中の場合には、ステップS134に進む。このステアリングの切増し操作中の場合とは、例えば、旋回路への侵入直前か或いは旋回走行の前半のステアリング舵角 θ_H が増加している状態と考えられる。ステップS134では、図11のマップに示すように、横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H に応じて補正する($\beta_0 \rightarrow \beta_0 \cdot x_5$)。続いて、ステップS136では、図12のマップに示すように、ステップS134にて補正された横滑り角制御開始しきい値 β_0 を、ステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ (ステアリング舵角 θ_H の時間による微分値)に応じて更に補正する($\beta_0 \rightarrow \beta_0 \cdot x_5 \cdot x_6$)。この後、ステップS132にリターンする。

【0046】図11に示すマップにおいて、ステアリング舵角 θ_H がエリア a_1 の範囲では、ステアリング舵角 θ_H が極めて小さく略直進走行中あるいは旋回路に侵入した初期段階と考えられる。このエリア a_1 において、急激にステアリングが操作される場合とは、例えば、前方障害

物を避けるために急激なステアリング操作を行った場合やタイヤがパンクした場合が考えられ、早急に(あるいはドライバーが気付かない間に)車両の姿勢を立て直すのが望ましい。このため、エリア a_1 の範囲では、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を極めて減少方向に補正して、図4のステップS44からステップS46への、横滑り角制御に移行しやすくなるように補正している。

【0047】また、図11に示すマップにおいて、ステアリング舵角 θ_H がエリア a_2 の範囲では、通常の旋回路走行中と考えられる。このエリア a_2 では、横滑り角制御に頼らずに、なるべくヨーレート制御により旋回できることが望ましい。このため、エリア a_2 の範囲では、SCS制御開始閾値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくなる方向に補正している。

【0048】また、図11に示すマップにおいて、ステアリング舵角 θ_H がエリア a_3 の範囲では、旋回走行中にステアリング舵角 θ_H が非常に大きいので、例えば、雪上走行中にステアリングを切っているにもかかわらず車両が真直ぐ進んでしまう状態等が想定され、横滑り角が非常に大きく発生している状態と考えられる。このエリア a_3 では、横滑り角制御に早く移行して、車両の姿勢を立て直すことが望ましい。このため、エリア a_3 の範囲では、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を減少方向に補正して、横滑り角制御に移行しやすくなる方向に補正している。

【0049】また、図11中の破線で示すように、車速 V が増加するに従って、横滑り角制御開始しきい値 β_0 をより減少方向に補正して、横滑り角制御に移行しやすくなる方向に補正してもよい。また、図12に示すマップにおいて、ステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が速くなる場合とは、ドライバーの意思でステアリング操作を速くして旋回しようとしている状態と考えられる。この状態では、ドライバーの意思通りに車両が進むように、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくなる方向に補正し、ドライバーのステアリング操作に反して車両の姿勢を急激に戻そうとはしないようにしている。

【0050】ところで、前記のステップS132で、ステアリングの切戻し操作中の場合には、ステップS138に進む。このステアリングの切戻し操作中の場合とは、例えば、旋回路から抜け出す直前あるいは旋回走行の後半のステアリング舵角 θ_H が減少している状態と考えられる。ステップS138では、車両がドライバーによるカウンタ操作中か否かを判定する。この判定は、ステアリング舵角 θ_H の方向とヨーレート ψ の方向とが反対となっているか否か、すなわち、ステアリング操作方向と車体の旋回方向とが反対になっているか否かにより判定する。

【0051】ステップS138で、ステアリング舵角 θ_H の方向とヨーレート ψ の方向とが同方向の場合は(ステ

ップS138でNO)、カウンタ操作ではないと判定され、ステップS140に進む。ステップS140では、車両は安定方向に向かって走行しているが、その後に急激に横滑りが発生した場合等に対応できるように、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を10%だけ減少方向に補正する。また、ステップS138で、ステアリング舵角 θ_H の方向とヨーレート ψ の方向とが反対の場合は(ステップS138でYES)、カウンタ操作であると判定され、ステップS142に進む。ステップS142では、車両が不安定な状態で走行しており、早急に車両の姿勢を立て直す必要があるため、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を20%だけ減少方向に補正する。続いて、ステップS144では、カウンタ操作が収束したか否かを判定する。ステップS144でカウンタ操作が収束したと判定されたならば(ステップS144でYES)、ステップS132にリターンし、カウンタ操作が収束していないと判定されたならば(ステップS144でNO)、ステップS142にリターンして、更に横滑り角制御開始しきい値 β_0 を20%だけ減少方向に補正する。

【0052】上記ステップS140、S142で補正対象となる横滑り角制御開始閾値 β_0 は、ステップS134とステップS136とを経て補正された値 β_0 ($\beta_0 \cdot x_5$ 、 $\beta_0 \cdot x_5 \cdot x_6$)でも、図4のステップS44で設定された補正前の値 β_0 であっても良い。

【0053】ここで、図12に示すマップの代わりに図13及び図14に示すマップにより横滑り角制御開始しきい値 β_0 を補正してもよい。図13及び図14に示すマップでは、図12に示すマップとは逆に、横滑り角制御に移行しやすくなるように補正している。図13及び図14に示すマップにおいて、ステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が速くなる場合(急激にステアリングが操作される場合)とは、例えば、前方障害物を避けるために急激なステアリング操作を行った場合やタイヤがパンクした場合が考えられ、早急に車両の姿勢を立て直すことが望ましい。このため、ステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が速くなる程、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を減少方向に補正して、横滑り角制御に移行しやすくなるように補正している。

【0054】＜変形例＞以下、変形例を説明する。

①ヨーレートのセンサ値が非常に大きくなるスピン発生後は、推定演算される推定横滑り角の積分誤差がそのヨーレートのセンサ値の影響で非常に大きくなり、姿勢制御に移行する必要性が無い場合でもドライバーの意思に反して姿勢制御に移行してしまう等、ドライバーの操作に悪影響を及ぼす虞がある。このため、スピンが発生したか否かを判定して、スピンが発生すると(スピンは、ヨーレートが急激に増加することにより判定する)、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくなる方向に補正してもよい。また、ドリフトアウト発生後も同様である。ドリフトアウト

トの発生は、ステアリング舵角 θ_H に対する車両の横滑り角が非常に大きいことにより判定する。

【0055】②路面の摩擦係数 μ が急激に増減する場合にも、推定演算される推定横滑り角の積分誤差が大きくなり、また、ドライバの意思による姿勢立て直し操作に反して制御介入してしまうこともあるため、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくなる方向に補正してもよい。

③ステアリング舵角 θ_H の変化が少ない略直進走行の継続時間が大きくなるほど、横方向の負荷が検出できず、摩擦係数 μ が極めて小さな値となり推定横滑り角の値が不正確となるため、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくなる方向に補正してもよい。

【0056】【ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理】次に、図4のステップS56で参照するヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理について説明する。図15は、ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。図16は、ヨーレート制御量 ψ_{ant} を横滑り角偏差量 β_{dif} に応じて補正するためのマップを示す図である。図17は、ヨーレート制御量 ψ_{ant} を横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ に応じて補正するためのマップを示す図である。

【0057】このヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理も、上記横滑り角制御開始しきい値 β_0 の補正処理と同一の課題を踏まえている。つまり、このヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理は、ヨーレート制御から横滑り角制御へスムーズに切り換えるために、車両の横滑り角偏差量 β_{dif} に応じてヨーレート制御量 ψ_{ant} を減少方向に補正してゆき、目標ヨーレート ψ_{TR} へ収束させる時の追従性を増減して、車両が大きく姿勢変化しないようにスムーズに横滑り角制御に移行させるようにしている。

【0058】図15に示すように、処理が開始されると、ステップS152では、車両の運転状態が横滑り制御領域にはなく(ステップS44でNO)、ヨーレート制御領域にある(ステップS52でYES)か否かを判定する。ステップS152で、ヨーレート制御領域にあると判定されたならば(ステップS152でYES)、ステップS154に進む。

【0059】ステップS154では、図16のマップに示すようにヨーレート制御量 ψ_{ant} を横滑り角偏差量 β_{dif} ($\beta_{dif} = |\beta_{TR} - \beta_{cont}|$)に応じて補正する ($\psi_{ant} \rightarrow \psi_{ant} \cdot x_7$)。続いて、ステップS156では、図17のマップに示すように、ステップS154で補正されたヨーレート制御量 ψ_{ant} を、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ (横滑り角偏差量 β_{dif} の時間による微分値)に応じて更に補正する ($\psi_{ant} \rightarrow \psi_{ant} \cdot x_7 \cdot x_8$)。次に、ステップS158に進み、横滑り角偏差量 β_{dif} が増加傾向にあるか否かを判定する。この判定は、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ の増減により判定する。ス

テップS158で、横滑り角偏差量 β_{dif} が増加傾向にあると判定されたならば(ステップS158でYES)、ステップS160に進み、他方横滑り角偏差量 β_{dif} が増加傾向でないと判定されたならば(ステップS158でNO)、ステップS162に進む。

【0060】ステップS160では、横滑り制御に移行する直前と考えられるので、ヨーレート制御量 ψ_{ant} を20%だけ減少方向に補正して、目標ヨーレート ψ_{TR} への収束速度を遅くする。ステップS162では、ヨーレート制御量 ψ_{ant} が所定値 ψ_1 以下であるか否かを判定する。ステップS162でヨーレート制御量 ψ_{ant} が所定値 ψ_1 以下 ($\psi_{ant} \leq \psi_1$) であると判定されたならば(ステップS162でYES)、ステップS164に進み、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を減少方向に補正して、横滑り角制御に移行しやすくなる方向に補正する。ステップS162での所定値 ψ_1 は、ヨーレート制御量 ψ_{ant} がさらに小さい値になった場合には目標ヨーレート ψ_{TR} への追従速度が遅くなり、ヨーレート制御を実行しても車両の姿勢に影響しないような値に設定される。

【0061】図16に示すマップにおいて、横滑り角偏差量 β_{dif} が増加しているということは、横滑り角制御領域には入っていないが車両の姿勢が目標横滑り角 β_{TR} に対して大きくずれている状態である。そこで、横滑り角制御に移行する時の前準備として、ヨーレートによる無理な姿勢制御を行なわないで、ゆっくり収束させてゆく。

【0062】また、図17に示すマップにおいて、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が増加しているということは、図16の場合と同様に、横滑り角制御領域には入っていないが車両の姿勢が目標横滑り角 β_{TR} に対して大きくずれ始めている状態である。そこで、横滑り角制御に移行する時の前準備として、ヨーレートによる無理な姿勢制御を行なわないで、ゆっくりと目標ヨーレート ψ_{TR} に収束させてゆく。このため、図17では、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が増加するのに従ってステップS154で補正されたヨーレート制御量 ψ_{ant} ($= \psi_{ant} \cdot x_7$) を更に減少方向に補正して、図4のステップS56に示す目標ヨーレート ψ_{TR} に収束させる際の追従速度を小さくしている。

【0063】＜変形例＞図18は、ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理の変形例を示すフローチャートである。この変形例では、横滑り角偏差量 β_{dif} が増加傾向にある場合には、ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理を実行し、横滑り角偏差量 β_{dif} が増加傾向に無い場合には、横滑り角偏差量 β_{dif} が拡大していないため、通常のヨーレート制御を実行するものである。

【0064】図18に示すように、処理が開始されると、ステップS172では、横滑り角偏差量 β_{dif} が所定値 β_1 ($< \beta_0$) 以上か否かを判定する。ステップS172で、横滑り角偏差量 β_{dif} が所定値 β_1 以上であると判

定されたならば(ステップS172でYES)、ステップS174で通常のヨーレート制御を実行する。次に、ステップS176で、今回の横滑り角偏差量 β_{difn} が前回の横滑り角偏差量 β_{difn-1} 以上か否かを判定する。ステップS176で、今回の横滑り角偏差量 β_{difn} が前回の横滑り角偏差量 β_{difn-1} 以上であると判定されたならば(ステップS176でYES)、横滑り角偏差量 β_{dif} は拡大傾向にあるので、ステップS178でヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理を実行する。このヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理は、図15のステップS154以降の処理と同様である。また、ステップS176で今回の横滑り角偏差量 β_{difn} が前回の横滑り角偏差量 β_{difn-1} よりも小さいと判定されたならば(ステップS186でNO)、ヨーレート制御により横滑り角偏差量 β_{dif} が拡大していないため、通常のヨーレート制御を実行するものである。

【0065】[目標横滑り角 β_{TR} の上限値設定処理] 次に、図3のステップS42で演算する目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を設定する処理について説明する。図19は、目標横滑り角 β_{TR} の上限値設定処理を実行するためのフローチャートである。図20は、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を車速Vに応じて設定するためのマップを示す図である。図21及び図22は、それぞれ、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} をステアリング舵角 θ_H に応じて設定するためのマップを示す図である。図23は、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} をステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて設定するためのマップを示す図である。図24は、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を車速V及びステアリング舵角 θ_H に応じて設定するためのマップを示す図である。図25は、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を車速V及びステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて設定するためのマップを示す図である。

【0066】横滑り角制御中において、例えば、車両にスピンやドリフトアウト等が発生すると、ドライバーはあわてるため、車速が高い状態でステアリングを固定させたり、カウンタ操作を行ったりして、ステアリングを通常より大きく操作することが考えられる。このように、ステアリング舵角 θ_H が大きくなると、本来の目標横滑り角 β_{TR} が正常値から大幅にずれるので、ステアリング舵角 θ_H により設定される目標横滑り角 β_{TR} の信頼性も低下する。この状態で、通常通りの横滑り角制御を実行すると、推定横滑り角 β_{cont} を信頼性の低い目標横滑り角 β_{TR} に収束させてしまうことになり、本来の正常な姿勢からかけ離れた姿勢に立て直そうとしてしまう。

【0067】上記課題を踏まえて、目標横滑り角 β_{TR} の上限値設定処理は、車速Vやステアリング舵角 θ_H に応じて目標横滑り角 β_{TR} の信頼性を判断し、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性が低い場合には、目標横滑り角 β_{TR} に上限値 β_{TRLin} を設定し、その上限値 β_{TRLin} を減少方向に補

正することにより、目標横滑り角 β_{TR} への過剰な制御を抑制するようにしている。

【0068】図19に示すように、処理が開始されると、ステップS182では、目標横滑り角 β_{TR} が、図20～図24に示すマップから決定される目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} 以上であるか否かを判定する。ステップS182で、目標横滑り角 β_{TR} が、その上限値 β_{TRLin} 以上であると判定されたならば(ステップS182でYES)、ステップS184で、目標横滑り角 β_{TR} を、図20～図24に示すマップから決定される目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} に設定する。

【0069】図20に示すマップにおいて、エリアa₄のように車速Vが低い状態では、例えば雪路走行中にスピン等が発生した場合、ドライバーはあわてるため、ステアリングを通常より大きく操作することが考えられる。このように、ステアリング舵角 θ_H が大きくなると、横滑り角偏差量 β_{dif} が誤った方向に拡大してしまう可能性がある。このため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を減少方向に補正して、横滑り制御量 β_{ant} を小さくし車両の挙動変化を抑えている。また、車速Vが低い状態では、横滑り制御量 β_{ant} を小さくしても時間的に余裕があるため、繰り返し制御介入することにより車両の姿勢を立て直しやすくなる。

【0070】反対に、エリアa₅のように車速Vが高い状態では、低速時に比べてドライバーのステアリング操作に対して横滑り角偏差量 β_{dif} が大きくなるため横滑り制御量 β_{ant} も大きくなる。ところが、高速走行時に大きな横滑り制御量 β_{ant} で姿勢制御すると、制御が急激すぎて車両が路面とのグリップを失い、スピン等を起こす可能性がある。このため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を減少方向に補正して、横滑り制御量 β_{ant} を小さくし車両の挙動変化を抑えている。

【0071】図21に示すマップにおいて、エリアa₆のようにステアリング舵角 θ_H が大きくなっていく状態では、横滑り角偏差量 β_{dif} が大きくなり、車両はスピン等をしやすい状況にある。このため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正して、早急に姿勢を立て直すようにしている。つまり、エリアa₆に示すステアリング舵角 θ_H が低い状態に比べて、エリアa₇のようにステアリング舵角 θ_H が大きい状態では、例えば、ドライバーの操作したステアリング舵角 θ_H が大きく、横滑り角偏差量 β_{dif} が拡大してスピンやドリフトアウトが発生するおそれがある。そこで、このような状態では、目標横滑り角 β_{TR} に早急に収束させ、車両の姿勢を立て直す必要があるため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正して横滑り角制御を実行させるようにしている。

【0072】図22に示すマップにおいて、エリアa₈のようにステアリング舵角 θ_H が極端に大きくなる状態とは、例えば、ドライバーがカウンタ操作している時であ

り、この状態では目標横滑り角 β_{TR} に早急に収束させ、車両の姿勢を立て直す必要がある。このため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正して早く収束させるようにしている。

【0073】図23に示すマップにおいて、エリア a_9 のようにステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が極端に大きくなる状態とは、例えば、ドライバがカウンタ操作している時であり、この状態では目標横滑り角 β_{TR} に早急に収束させ、ドライバの操作通りに車両の姿勢を立て直す必要があるため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正している。

【0074】図24に示すマップにおいて、車速 V が高い状態でも、ステアリング舵角 θ_H が大きくなるほど、横滑り角偏差量 β_{dif} が大きくなるため、目標横滑り角 β_{TR} に早急に収束させ、ドライバーの操作通りに車両の姿勢を立て直す必要があるため、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正している。

【0075】図25に示すマップにおいて、エリア a_{10} のように、車速 V が低速でもなく高速でもない中間領域で、且つステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が低い状態から中程度の領域では、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性が高いので、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正して横滑り角制御を実行させるようにしている。反対に、エリア a_{10} 以外のエリア a_{11} の状態では、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性が低いので、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} の補正処理を実行しないようにしている。

【0076】＜変形例＞変形例として、車両走行中の路面の摩擦係数 μ が所定の摩擦係数より小さい場合には、ステアリング操作を行ないやすく、目標横滑り角 β_{TR} が増加しやすい状態なので、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を減少方向に補正して、横滑り角制御による急激な車両の挙動変化を抑えるようにしてもよい。

【0077】〔横滑り角制御量 β_{aat} の補正処理〕次に、図4のステップS50で参照する横滑り角制御量 β_{aat} の補正処理について説明する。図26は、横滑り角制御量 β_{aat} の補正処理を実行するためのフローチャートである。図27は、横滑り角制御量 β_{aat} をステアリング舵角 θ_H 及びその変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて補正するためのマップを示す図である。図4に示す横滑り角制御中において、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が変化している場合、これが目標横滑り角 β_{TR} の増加に起因していることが考えられる。この目標横滑り角 β_{TR} は、ドライバーのステアリング操作により決定されるが、横滑り角偏差量 β_{dif} が増加している状態でさらにステアリングを切り込むことはスピンやドリフトアウトを助長する結果となる。

【0078】そこで、横滑り角制御量 β_{aat} の補正処理では、目標横滑り角 β_{TR} が増加している状態で、ドライバのステアリング操作が切り戻されているか、切り増さ

れているか、あるいはステアリング舵角 θ_H やその変化速度 $\Delta\theta_H$ によって横滑り角制御量 β_{aat} を補正し、ドライバのステアリング操作に応じた横滑り角制御を行うようにしている。

【0079】図26に示すように、処理が開始されると、ステップS192で、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が所定値 β_2 以上か否かを判定する。ステップS192で、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が所定値 β_2 以上であると判定されたならば（ステップS192でYES）、ステップS199に進む。ステップS199では、横滑り角偏差量 β_{dif} がかなり大きくなり、早急に車両の姿勢を立て直す必要があるため、横滑り角制御量 β_{aat} を20%増加方向に補正して、目標横滑り角 β_{TR} への収束速度を速める。

【0080】ステップS192で、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が所定値 β_2 以上でないと判定されたならば（ステップS192でNO）、横滑り角偏差量 β_{dif} はそれほど大きくなく、早急に車両の姿勢を立て直す必要もないと考えられるので、ステップS194に進む。ステップS194では、ドライバーのステアリング操作の状態を判定する。このステアリング操作の判定は、ステアリング舵角 θ_H が変化しない状態で固定と判定し、ステアリング舵角 θ_H が増加している状態又はステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が増加している状態で切増しと判定し、反対に切増しの状態からステアリング舵角 θ_H が減少している状態又はステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ の方向が逆転した状態で切戻しと判定する。

【0081】ステップS194で、ステアリングの固定又は切増し操作中であると判定された場合は、ステップS196に進む。このステアリングの固定又は切増し操作中の場合とは、例えば、スピンあるいはドリフトアウトが発生しそうな時に横滑り角制御が介入するのであるが、そのスピンあるいはドリフトアウトが発生しそうな時にステアリングを固定又は切増し操作するのは、スピンあるいはドリフトアウトを助長する結果となりドライバーが誤って操作している状態と考えられる。そこで、ステップS196では、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性は低いものと考えられ、図27のマップに示すように、横滑り角制御量 β_{aat} をステアリング舵角 θ_H 及びその変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて補正する（ $\beta_{aat} \rightarrow \beta_{aat} \cdot x_9$ ）。

【0082】また、ステップS194で、ステアリングの切戻し操作中であると判定された場合は、ステップS198に進む。ステアリングの切戻し操作中の場合とは、例えば、スピンあるいはドリフトアウトが発生しそうな時に横滑り角制御が介入するのであるが、そのスピンあるいはドリフトアウトが発生しそうな時にステアリングがカウンタ操作されていると考えられる。このカウンタ操作は、スピンあるいはドリフトアウトを回避する操作であるのでドライバの操作は誤っていないものと考え

えられる。そこで、ステップS198では、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性は高いものと考えられ、早急に車両の姿勢を立て直す必要があるため、横滑り角制御量 β_{ant} を10%増加方向に補正して、目標横滑り角 β_{TR} への収束速度を高めている。

【0083】図27に示すマップにおいて、ステアリングの固定又は切増し操作中の場合には、スピン或いはドリフトアウトが発生しそうな時にステアリングを固定又は切増し操作するのは、スピンあるいはドリフトアウトを助長する結果となりドライバーが誤って操作している状態なので、ステアリング舵角 θ_H が増加するに従って、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性は低くなるものと考えられ、横滑り角制御量 β_{ant} を減少方向に補正している。同様に、ステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ が増加するに従って、目標横滑り角 β_{TR} の信頼性は低くなるものと考えられ、さらに車両の挙動変化が速くなるため、横滑り角制御量 β_{ant} をさらに減少方向に補正している。

【0084】〔横滑り角偏差量又はヨーレート偏差量の変化要因に基づく補正処理〕次に、横滑り角偏差量 β_{dif} 又はヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化要因に基づく補正処理について説明する。図28は、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} に応じた横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及びヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。図29は、横滑り角偏差量 β_{dif} に応じた、横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及び横滑り角制御量 β_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。

【0085】＜ヨーレート偏差量 ψ_{dif} に応じた補正処理＞まず、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} に応じた横滑り角制御開始閾値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 、ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理について説明する。ヨーレート偏差量 ψ_{dif} ($\psi_{dif} = |\psi_{TR} - \psi_{act}|$) に応じた補正処理では、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ (今回のヨーレート偏差量 ψ_{difn} と前回のヨーレート偏差量 ψ_{difn-1} との差) が所定値 ψ_1 以上変化した場合、その変化要因が目標ヨーレート ψ_{TR} であるのか、それとも実ヨーレート ψ_{act} であるのかに応じて、ヨーレート制御量 ψ_{ant} 、横滑り角制御開始閾値 β_0 及び目標横滑り角 β_{TR} を補正する。

【0086】図28に示すように、図4のステップS56からステップS202に進み、ステップS202では、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ が所定値 ψ_2 以上変化したか否かを判定する。ステップS202で、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ が所定値 ψ_2 以上変化したと判定されたならば(ステップS202でYES)、ステップS204に進む。ステップS204では、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ の変化要因が目標ヨーレート ψ_{TR} であるのか、それとも実ヨーレート ψ_{act} であるのかを判定する。ステップS204で、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ の変化

要因が目標ヨーレート ψ_{TR} であれば、ステップS206～S210に進む。

【0087】ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ の変化要因が目標ヨーレート ψ_{TR} であれば、これはドライバーのステアリング操作によるものと考えられる。そこで、ステップS206では、ドライバーの意思に従って、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくして、ドライバーのステアリング操作に任せるようにする。さらに、ステップS208では、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行した場合に、ドライバーのステアリング操作に応じて目標横滑り角 β_{TR} が増加できるように補正する。また、ステップS210では、ヨーレート制御量 ψ_{ant} を減少方向に補正して、ヨーレート制御による目標ヨーレートへの急激な姿勢変化を抑制し、ドライバのステアリング操作に任せるとともに、ドライバーのステアリング操作と干渉しないようにしている。

【0088】一方、ステップS204で、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ の変化要因が実ヨーレート ψ_{act} であると判定されたならば、ステップS212～S214に進む。ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化速度 $\Delta\psi_{dif}$ の変化要因が実ヨーレート ψ_{act} であれば、これは路面形状変化や路面摩擦係数変化等の外乱に起因するものと考えられ、早急に車両の姿勢を立て直す必要がある。そこで、ステップS212で、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を減少方向に補正して、横滑り角制御に移行しやすくし、横滑り角制御に移行した時にスリップやドリフトアウトに対して早めに対処できるようにする。さらに、ステップS214では、早急な姿勢の立て直しを図るため、ヨーレート制御量 ψ_{ant} を増加方向に補正して目標ヨーレート ψ_{TR} への収束を早めている。

【0089】以上のように、ヨーレート制御中において、ヨーレート偏差量 ψ_{dif} の変化要因に応じて横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及びヨーレート制御量 ψ_{ant} を補正するので、ドライバの操作に起因する場合には、ドライバの意思に従うようにし、外乱に起因する場合には、早急に車両の姿勢を立て直すようにすることができる。

【0090】＜横滑り角偏差量 β_{dif} に応じた補正処理＞次に、横滑り角偏差量 β_{dif} に応じた横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 、横滑り角制御量 β_{ant} の補正処理について説明する。横滑り角偏差量 β_{dif} ($\beta_{dif} = |\beta_{TR} - \beta_{cont}|$) に応じた補正処理では、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ (今回の横滑り角偏差量 β_{difn} と前回の横滑り角偏差量 β_{difn-1} との差) が所定値 β_2 以上変化した場合、その変化要因が目標横滑り角 β_{TR} であるのか、推定横滑り角 β_{cont} であるのかに応じて、横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及び横滑り角制御量 β_{ant} を補正する。

【0091】図29に示すように、図4のステップS50からステップS222に進み、ステップS222では、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が所定値 β_2 以上変化したか否かを判定する。ステップS222で、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ が所定値 β_2 以上変化したと判定されたならば(ステップS222でYES)、ステップS224に進む。ステップS224では、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ の変化要因が目標横滑り角 β_{TR} であるのか、推定横滑り角 β_{cont} であるのかを判定する。ステップS224で、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ の変化要因が目標横滑り角 β_{TR} であると判定されたならば、ステップS226～S230に進む。

【0092】横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ の変化要因が目標横滑り角 β_{TR} であれば、これはドライバーのステアリング操作によるものと考えられる。そこで、ステップS226では、ドライバーの意思に従って横滑り角制御開始しきい値 β_0 を増加方向に補正して、横滑り角制御に移行しにくくして、ドライバーのステアリング操作に任せるようにする。さらに、ステップS228では、目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を増加方向に補正して、ドライバーのステアリング操作に応じて目標横滑り角 β_{TR} が増加できるように補正する。また、ステップS230では、横滑り角制御量 β_{act} を減少方向に補正して、横滑り角制御による目標横滑り角 β_{TR} への急激な姿勢変化を抑制し、ドライバーのステアリング操作に任せるとともに、ドライバーのステアリング操作と干渉しないようにしている。

【0093】一方、ステップS224で、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ の変化要因が推定横滑り角 β_{cont} であると判定されたならば、ステップS232～S234に進む。横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ の変化要因が推定横滑り角 β_{cont} であれば、これは路面形状変化や路面摩擦係数変化等の外乱に起因するものと考えられ、早急に車両の姿勢を立て直す必要がある。そこで、ステップS232では、横滑り角制御開始しきい値 β_0 を減少方向に補正して、横滑り角制御に移行しやすくし、横滑り角制御に移行した時にスリップやドリフトアウトに対して早めに対処できるようにする。さらに、ステップS234では、早急な姿勢の立て直しを図るため、横滑り角制御量 β_{act} を増加方向に補正して、目標横滑り角 β_{TR} への収束を早めている。

【0094】以上のように、横滑り角制御中において、横滑り角偏差量 β_{dif} の変化要因に応じて横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及び横滑り角制御量 β_{act} を補正するので、ドライバーの操作に起因する場合には、ドライバーの意思に従うようにし、外乱に起因する場合には、早急に車両の姿勢を立て直すことができる。

【0095】[SCS制御実行継続時間に基づく追従ゲ

イン補正処理]以下、SCS制御実行継続時間に基づくSCS制御の追従ゲイン補正処理(以下、これを単に「追従ゲイン補正処理」という)について説明する。この追従ゲイン補正処理は、車両走行時においてSCS制御が連続的ないしは継続的に実行されているとき、あるいはドライバーがSCS制御に頼った運転を行っているとき(たいていは無意識に)において、ドライバーがさらに走行安定性を低下させるような操作をしたときでも、車両の走行状態の不安定化を迅速に抑制するために実施される。

【0096】この追従ゲイン補正処理においては、基本的には、SCS制御(ヨーレート制御及び横滑り角制御)の実行継続時間が所定のしきい値(以下、これを「継続時間しきい値」という)を超えたときに、SCS制御における目標値への追従ゲインを増加させる(高める)ようにしている。ここで、SCS制御の実行継続時間とは、ヨーレート制御又は横滑り角制御が、それぞれ単独で連続的に、又は両者が交代しつつ連続的に継続して実行されている時間である。

【0097】そして、このSCS制御の実行継続時間が継続時間しきい値を超えたときに、ヨーレート制御における目標ヨーレート(ヨーレート目標値)に対する追従ゲインと、横滑り角制御における目標滑り角(横滑り角目標値)に対する追従ゲインとが増加させられる。ここで、継続時間しきい値は、後で説明するように、車速Vとステアリング舵角 θ_H と路面摩擦係数 μ とに応じて設定される。

【0098】ヨーレート制御においては、前記のとおり、実ヨーレート ψ_{act} が目標ヨーレート ψ_{TR} に追従するよう、ヨーレート ψ が所定の追従ゲインでもって制御(フィードバック制御)されるようになっている。また、横滑り角制御においても、前記のとおり、実滑り角 β_{act} が目標滑り角 β_{TR} に追従するよう、滑り角 β が所定の追従ゲインでもって制御(フィードバック制御)されるようになっている。この場合、ヨーレート制御又は横滑り角制御における目標値に対する追従ゲインが大きいときほど、これらの制御における目標値への追従性ないしは応答性が高められることになる。

【0099】かくして、この追従ゲイン補正処理では、SCS制御の実行継続時間が継続時間しきい値を超えたときには、ヨーレート制御及び横滑り角制御における目標値への追従ゲインを所定の増加率で増加させて、これらの制御の追従性ないしは応答性を高めるようにしている。つまり、この追従ゲイン補正処理においては、SCS制御の実行が比較的長時間継続しているとき、すなわちドライバーがSCS制御に頼った運転をしているときには(たいていは無意識のうちに)追従ゲインが高められるので、ドライバーがハンドルを切り増すなどしてさらに車両の安定性を低下させる操作をした場合でも、該操作による走行状態の不安定化を迅速に是正することが

でき、車両の走行安定性が大幅に高められる。

【0100】以下、図30に示すフローチャートを参照しつつ、追従ゲイン補正処理の具体的な制御手法を説明する。図30に示すように、この追従ゲイン補正処理においては、まずステップS242で、SCS制御の実行継続時間Tが演算される。続いて、ステップS244で、車速Vに基づいて継続時間しきい値 T_0 （基本値）が演算され、この継続時間しきい値 T_0 は、この後ステップS246～S250でステアリング舵角 θ_H と路面摩擦係数 μ とに基づいて補正される。

【0101】具体的には、ステップS244で、車速Vに基づいて基本的な継続時間しきい値 T_0 （基本値）が演算される。図31に示すように、この基本的な継続時間しきい値 T_0 の車速Vに対する変化特性は、おおむね車速Vが大きいきほほど継続時間しきい値 T_0 が小さくなるように設定されている。すなわち、車速Vが大きいきほほど、ドリフトアウトあるいはスピンが発生しやすいので、ヨーレート制御ないしは横滑り角制御における目標値への追従性ないしは応答性を高めるようにしている。

【0102】そして、ステップS246では、ステップS244で演算された基本的な継続時間しきい値 T_0 に対して、ステアリング舵角 θ_H による補正（基本的には減少方向の補正）を施すための舵角補正值 T_1 が演算される。図32に示すように、この舵角補正值 T_1 は、おおむねステアリング舵角 θ_H が小さいときほど小さい値となるように設定されている。すなわち、ステアリング舵角 θ_H が小さいときほど継続時間しきい値 T_0 が減少方向に補正されるようになっていく。ステアリング舵角 θ

$$T_0 = T_0 * T_1 * T_2 \dots \dots \dots \text{式7}$$

【0105】この後、ステップS252で、SCS制御の実行継続時間Tが継続時間しきい値 T_0 を超えているか否かが比較・判定され、実行継続時間Tが継続時間しきい値 T_0 を超えていると判定されれば（YES、 $T > T_0$ ）、ステップS254で、ヨーレート制御における目標ヨーレート ψ_{TR} への追従ゲイン（ ψ ゲイン）が15%増加させられ（高められ）、さらに横滑り角制御における目標横滑り角 β_{TR} への追従ゲイン（ β ゲイン）が10%増加させられる（高められる）。ここで、 ψ ゲインの増加率（15%）を β ゲインの増加率（10%）よりも大きい値に設定しているが、これは、ドライバーの意図に沿ったないしは近いSCS制御を行うため、すなわちドライバーに違和感を与えないためである。他方、ステップS252で、実行継続時間Tが継続時間しきい値 T_0 を超えていないと判定されれば（NO、 $T \leq T_0$ ）、ステップS254をスキップする。すなわち、 ψ ゲイン及び β ゲインの増加補正は行われない。

【0106】ところで、この追従ゲイン補正処理においては、 ψ ゲイン及び β ゲインの増加補正は、今回のSCS制御の実行が終了するまで継続されるようになってい

θ_H が小さいのにもかかわらずSCS制御の実行継続時間が比較的長いときには、車両がドリフトアウトあるいはスピンがとくに発生しやすい状況下にあると推測されるので、ヨーレート制御ないしは横滑り角制御における目標値への追従性ないしは応答性を高めるようにしている。なお、ステアリング舵角 θ_H が大きいきほは、舵角補正值 T_1 は1であり、この場合はステアリング舵角 θ_H による補正は実質的には行われないことになる。

【0103】ステップS248では、上記の基本的な継続時間しきい値 T_0 に対してさらに路面摩擦係数 μ により補正（基本的には減少方向の補正）を施すための摩擦係数補正值 T_2 が演算される。図33に示すように、この摩擦係数補正值 T_2 は、おおむね路面摩擦係数 μ が小さいときほど小さい値となるように設定されている。すなわち、路面摩擦係数 μ が小さいときほど継続時間しきい値 T_0 が減少方向に補正されるようになっていく。路面摩擦係数 μ が小さいときほどドリフトアウトあるいはスピンが生じやすいので、ヨーレート制御ないしは横滑り角制御における目標値への追従性ないしは応答性を高めるようにしている。なお、路面摩擦係数 μ が大きいきほは、摩擦係数補正值 T_2 は1であり、この場合は路面摩擦係数 μ による補正は実質的には行われないことになる。

【0104】ステップS250では、次の式7により、ステップS244で演算された基本的な継続時間しきい値 T_0 に対して、舵角補正值 T_1 と摩擦係数補正值 T_2 とに基づいて補正が施される。なお、式7において、「*」は乗算を意味する。

【数7】

る。このようにすれば、SCS制御の実行が開始されるたびに、ドライバーがSCS制御に頼った運転をしているか否かが判定されるので、ドライバーの運転状況ないしは技量に応じた臨機応変のSCS制御を行うことができる。

【0107】しかしながら、このように追従ゲイン補正処理をSCS制御の実行のたびに個別に行うのではなく、一旦追従ゲインの増加補正が行われた場合は、この増加補正をこの後ある程度継続させるようにしてもよい。例えば、同一ドライバーが運転を継続している場合はこの追従ゲインの増加補正を継続するようにしてもよい。一般に、同一のドライバーが運転を行っている場合において、一度追従ゲインの増加補正が必要となった場合、このような状況はこの後も繰り返し生じることが多いからである。この場合、具体的には、追従ゲインの補正を、車速Vが所定値以下（停止を含む）となるまで継続するようにしてもよく、あるいはイグニッションスイッチがオフされるまで継続するようにしてもよい。

【0108】このように追従ゲイン補正処理を行うことにより、ドライバーが意識的あるいは無意識のうちに

SCS制御に頼った運転を行っているときでも、車両の走行安定性を高めることができる。また、SCS制御を必要としないときには、 ψ ゲインあるいは β ゲインが比較的小さいので、この後SCS制御が開始されたときには、急激ないしは過大なSCS制御の実行が防止され、違和感が生じない。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の実施の形態にかかる車両の姿勢制御装置の制御ブロックの全体構成を示す図である。

【図2】 本実施の形態にかかる姿勢制御を実行するための全体的動作を示すフローチャートである。

【図3】 図2中のSCS演算処理ステップを実行するためのフローチャートである。

【図4】 図2中のSCS演算処理ステップを実行するためのフローチャートである。

【図5】 SCS制御とABS制御との調停処理を実行するためのフローチャートである。

【図6】 SCS制御とABS制御との調停処理を実行するためのフローチャートである。

【図7】 SCS制御とABS制御との調停処理を実行するためのフローチャートである。

【図8】 図2中の車輪速補正処理ステップを実行するためのフローチャートである。

【図9】 車輪速補正の手順を示す模式図である。

【図10】 横滑り角制御開始しきい値 β_0 の補正処理を実行するためのフローチャートである。

【図11】 横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H の変化速度に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図12】 横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H の変化速度に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図13】 横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H の変化速度に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図14】 横滑り角制御開始しきい値 β_0 をステアリング舵角 θ_H の変化速度に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図15】 ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。

【図16】 ヨーレート制御量 ψ_{ant} を横滑り角偏差量 β_{dif} に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図17】 ヨーレート制御量 ψ_{ant} を横滑り角偏差量 β_{dif} の変化速度 $\Delta\beta_{dif}$ に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図18】 ヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理の変形例を示すフローチャートである。

【図19】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値設定処理を実行するためのフローチャートである。

【図20】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を車速

Vに応じて設定するためのマップを示す図である。

【図21】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} をステアリング舵角 θ_H に応じて設定するためのマップを示す図である。

【図22】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} をステアリング舵角 θ_H に応じて設定するためのマップを示す図である。

【図23】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} をステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて設定するためのマップを示す図である。

【図24】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を車速V及びステアリング舵角 θ_H に応じて設定するためのマップを示す図である。

【図25】 目標横滑り角 β_{TR} の上限値 β_{TRLin} を車速V及びステアリング舵角 θ_H の変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて設定するためのマップを示す図である。

【図26】 横滑り角制御量 β_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。

【図27】 横滑り角制御量 β_{ant} をステアリング舵角 θ_H 及びその変化速度 $\Delta\theta_H$ に応じて補正するためのマップを示す図である。

【図28】 ヨーレート偏差量 ψ_{dif} に応じた横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及びヨーレート制御量 ψ_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。

【図29】 横滑り角偏差量 β_{dif} に応じた、横滑り角制御開始しきい値 β_0 、目標横滑り角 β_{TR} 及び横滑り角制御量 β_{ant} の補正処理を実行するためのフローチャートである。

【図30】 SCS制御連続継続時間に基づく追従ゲイン補正処理の処理方法を示すフローチャートである。

【図31】 図30に示す追従ゲイン補正処理におけるしきい値の車速に対する変化特性を示す図である。

【図32】 図30に示す追従ゲイン補正処理におけるしきい値の補正值のステアリング舵角に対する変化特性と示す図である。

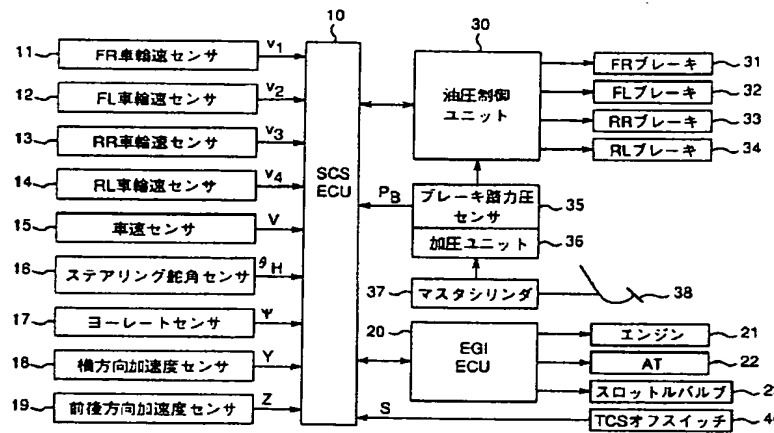
【図33】 図30に示す追従ゲイン補正処理におけるしきい値の補正值の路面摩擦係数に対する変化特性と示す図である。

【符号の説明】

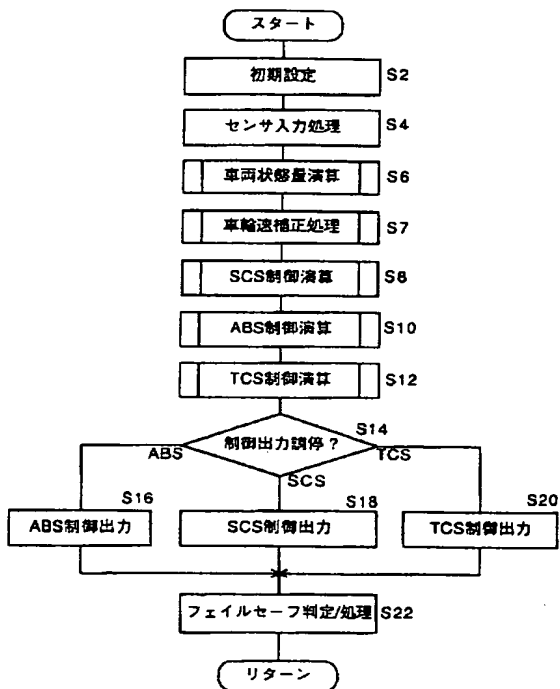
10…SCS・ECU、11…FR車輪速センサ、12…FL車輪速センサ、13…RR車輪速センサ、14…RL車輪速センサ、15…車速センサ、16…ステアリング舵角センサ、17…ヨーレートセンサ、18…横方向加速度センサ、19…前後方向加速度センサ、20…EGI・ECU、21…エンジン、22…オートマチックトランスミッション、23…スロットルバルブ、30…油圧制御ユニット、31…FRブレーキ、32…FLブレーキ、33…RRブレーキ、34…RLブレーキ、35…ブレーキ踏力圧センサ、36…加圧ユニット、3

7…マスタシリンダ、38…ブレーキペダル、40…TCSオフスイッチ。

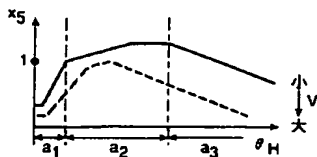
【図1】



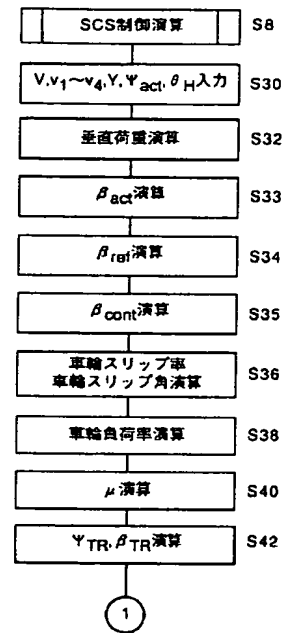
【図2】



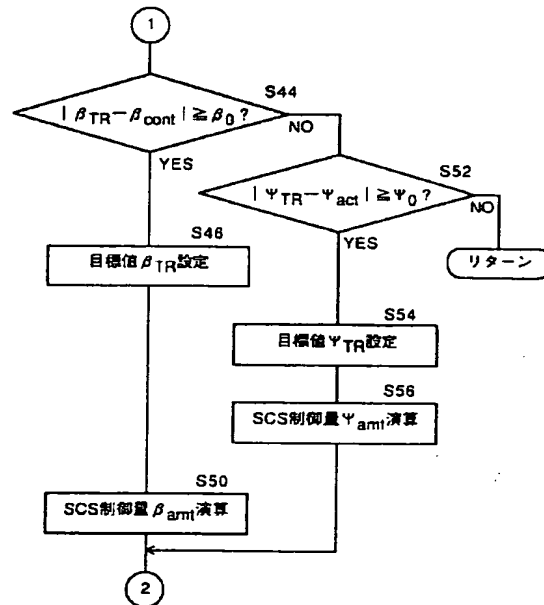
【図11】



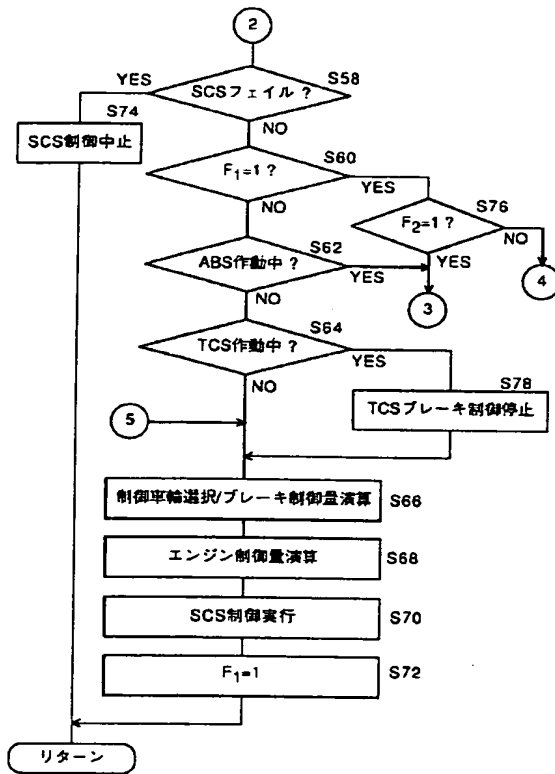
【図3】



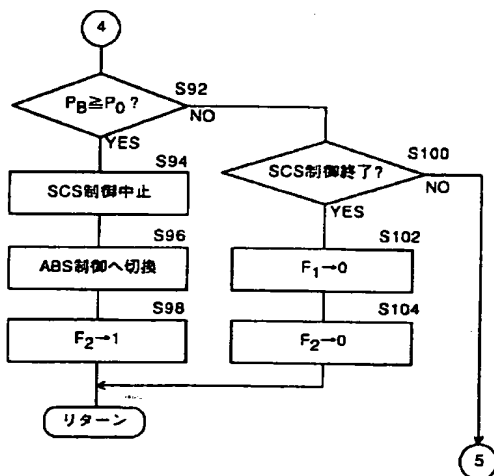
【図4】



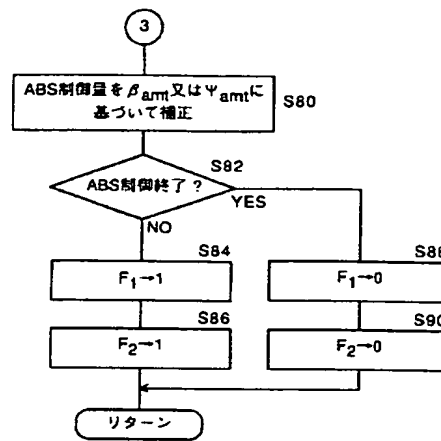
【図5】



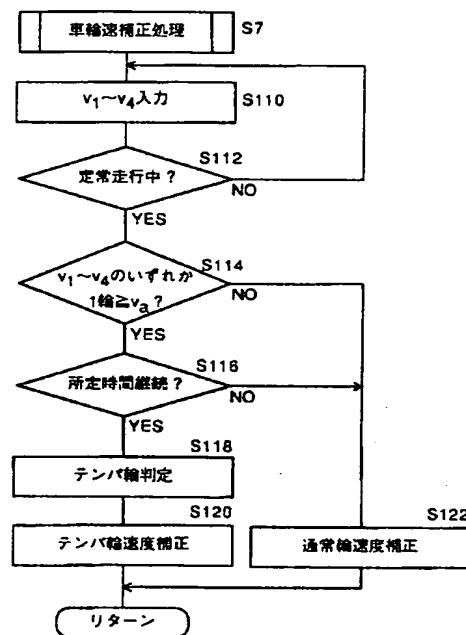
【図7】



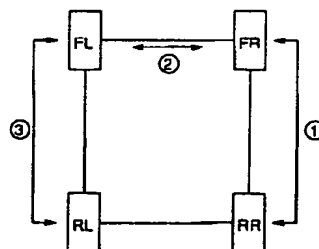
【図6】



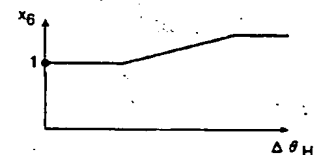
【図8】



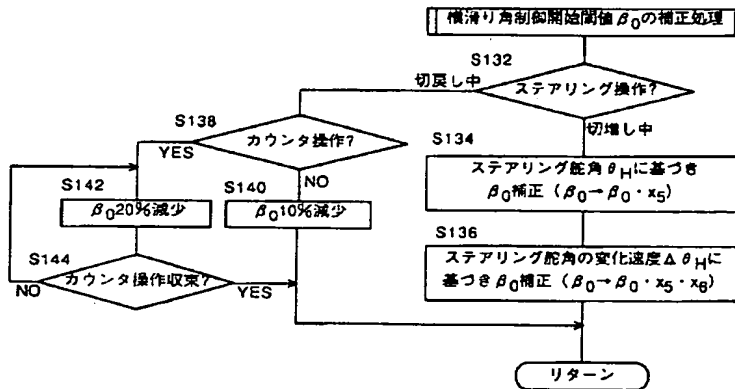
【図9】



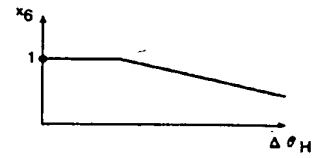
【図12】



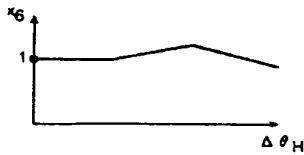
【図10】



【図13】



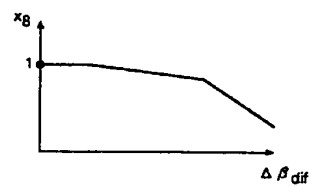
【図14】



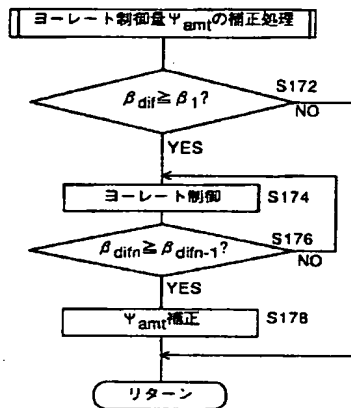
【図16】



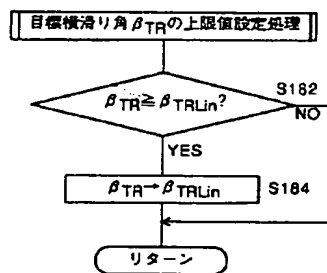
【図17】



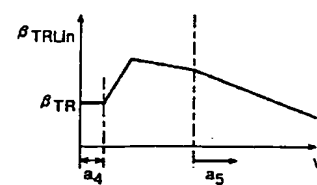
【図18】



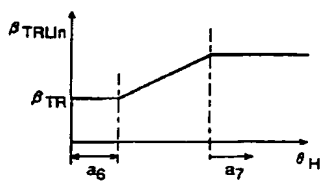
【図19】



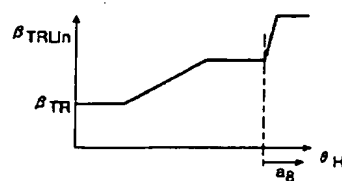
【図20】



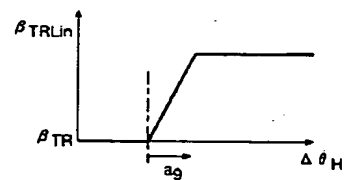
【図21】



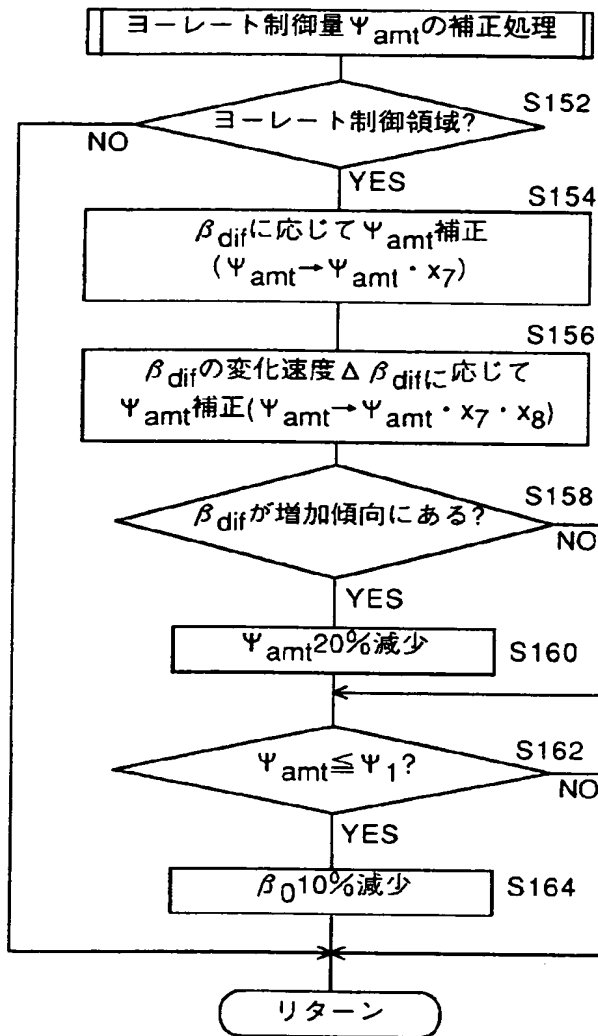
【図22】



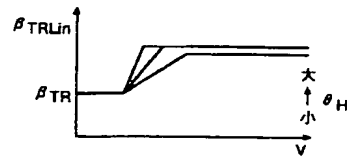
【図23】



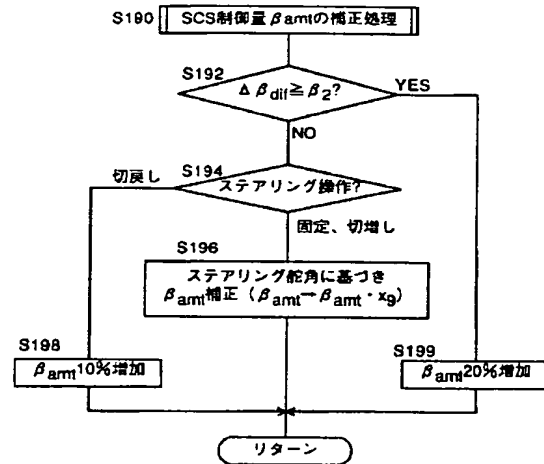
【図15】



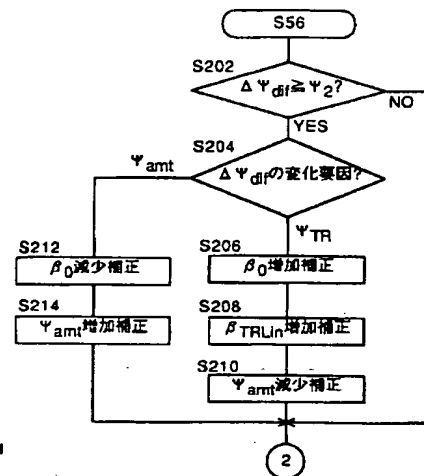
【図24】



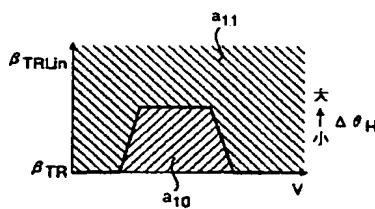
【図26】



【図28】



【図25】



【図27】

